



Curso: Bacharelado em Engenharia da Computação

Disciplina: Técnicas de prototipagem

Professor: Alexandre Sales Vasconcelos

Grupo 6: Adriano Soares da Silva (201811250039)

Amanda Moura Camilo (201811250004)

Micael Marques Rodrigues Silva (201811250019)

Projeto Modelagem Braço Robótico

Braço Robótico para Colheita e Transferência de Frutas

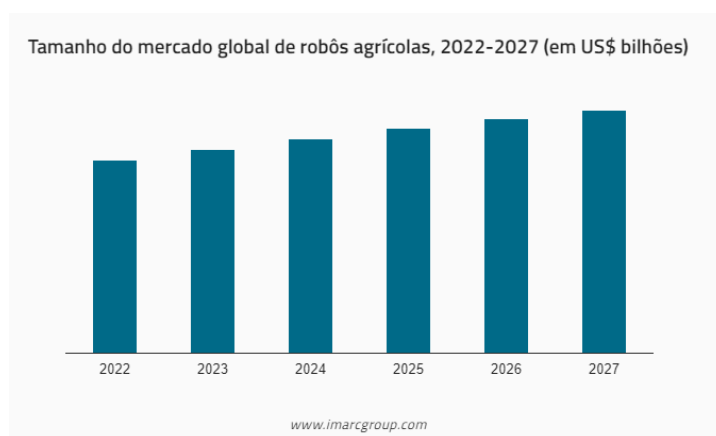
Campina Grande, Agosto/2022

1. Introdução

Com o crescimento da população, a demanda por alimentos também está em acelerado crescimento em todo o mundo. O resultado desse crescimento impacta consideravelmente o setor da agricultura e consequentemente, os agricultores tendem a mudar suas ferramentas por equipamentos mais modernos para que haja um aumento na produtividade.

Nesse cenário, a tecnologia entra como uma forte aliada, tendo em vista que a utilização de equipamentos autônomos, além de tirarem o monopólio absoluto da mão de obra humana - que frente a cenários, como a pandemia que vivenciamos, encontra-se em situação de vulnerabilidade absoluta - aumentam a produtividade, eficácia dos serviços e receita.

Em meio a esse cenário, o incentivo e investimento de governos e empresas em equipamentos como robôs, os “agrobots”, têm sido largamente explorados e segundo o site IMARC, esse mercado tende a crescer ainda mais de 2022 a 2027 como apresentado no gráfico abaixo retirado do site anteriormente citado.



2. Objetivos

Tendo em vista todo o cenário atual, citado na introdução (tópico 1) deste documento, e as perspectivas futuras de crescimento no setor do robôs agrícolas, nosso objetivo neste trabalho é fazer a modelagem de um braço robótico voltado para o uso na agricultura, contendo um braço extensor, com 6 graus de liberdade em suas articulações e uma garra que torna o braço robótico capaz de segurar objetos, tornando possível na agricultura, o manuseio do robô com frutas, legumes, por exemplo, além de outros objetos.

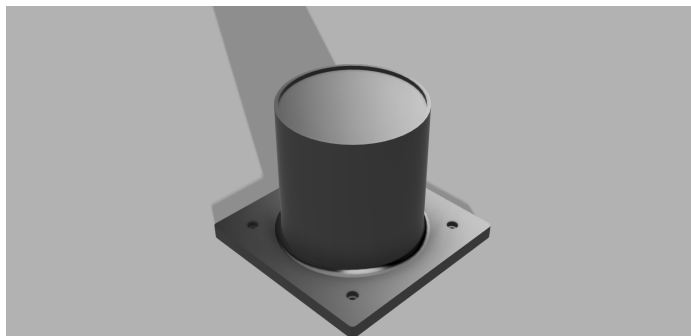
3. Descrição

Para a criação do modelo proposto de braço robótico, utilizamos a plataforma Fusion 360, introduzido pela Autodesk, pois ela nos dá a possibilidade de criação de toda a modelagem 3D das peças necessárias para o desenvolvimento, sendo elas a base do robô, a cintura, braço, conexão braço-punho, punho, conexão punho-garra e garra. Já para o fatiamento das peças, ajustes e configurações para exportar os arquivos para impressão em impressoras 3D, utilizamos o software Cura 3D Ultimaker.

4. Componentes utilizados

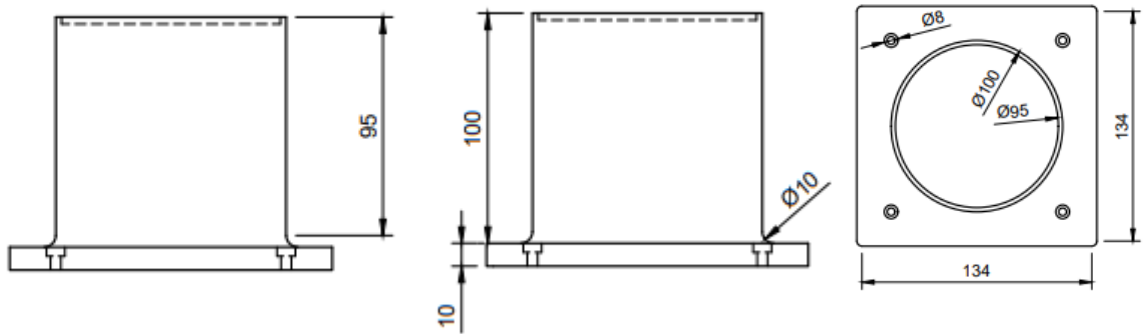
Essa corrente seção, mostra cada componente utilizado para a construção do braço robótico proposto, funcionalidade, como também as atividades executadas para a criação de cada um dos componentes e suas respectivas medidas.

4.1. Base do Robô



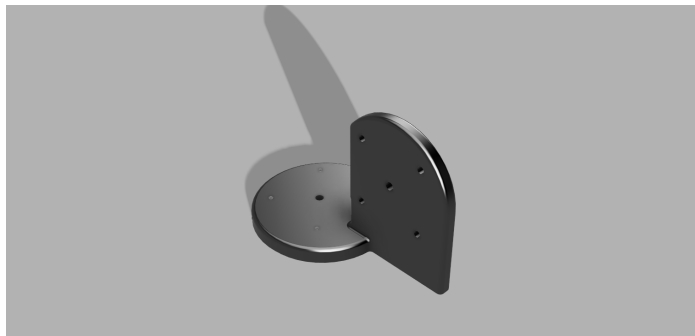
Utilizado para apoiar o braço robótico ao chão, e dar a sustentação necessária para a movimentação, sem que o braço tenha tendência de cair para quaisquer lados.

As especificações de tamanhos utilizados para a construção da base foram:



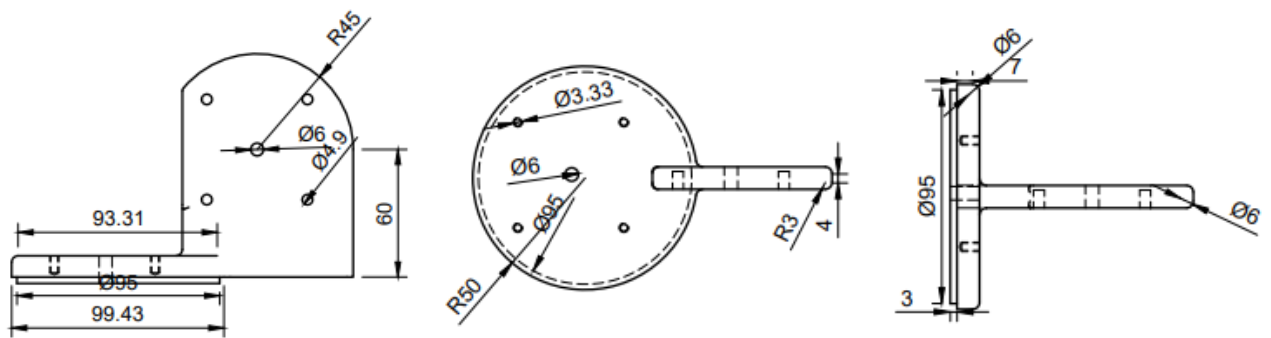
As imagens são correspondentes as vistas lateral e superior, respectivamente, da base modelada.

4.2. Cintura



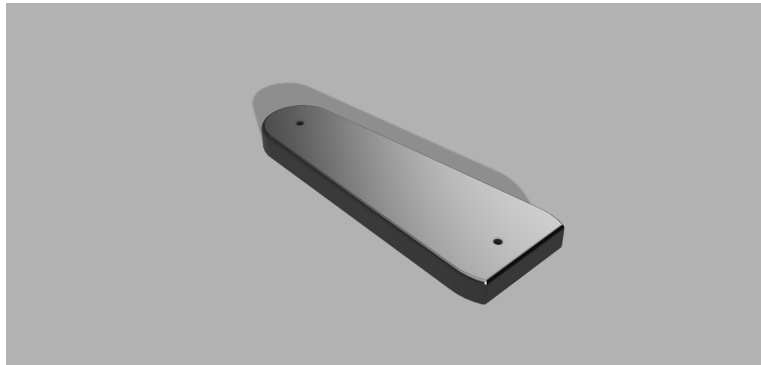
Este componente tem como função juntamente com o motor, fazer movimentação do braço robótico para os lados (eixo x), e fazer a sustentação do componente “Braço” que juntamente com o motor, irá realizar a movimentação do braço robótico no eixo y, para cima e para baixo, contabilizando assim 2 graus de liberdade.

Essas são as especificações de tamanhos que utilizamos para a construção da cintura:



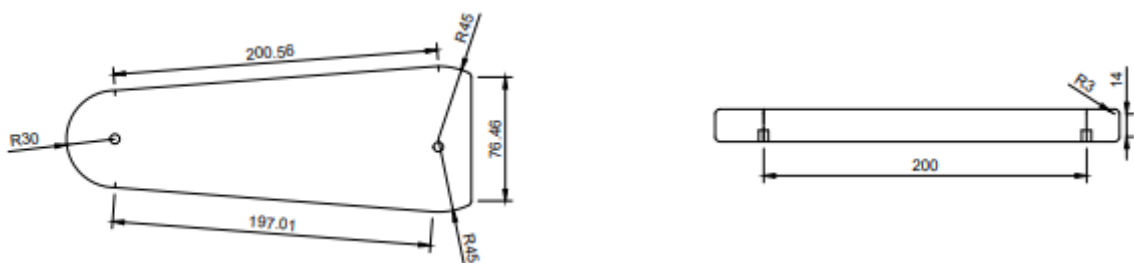
As imagens são correspondentes as vistas lateral, superior e frontal, respectivamente, do componente modelado.

4.3. Braço



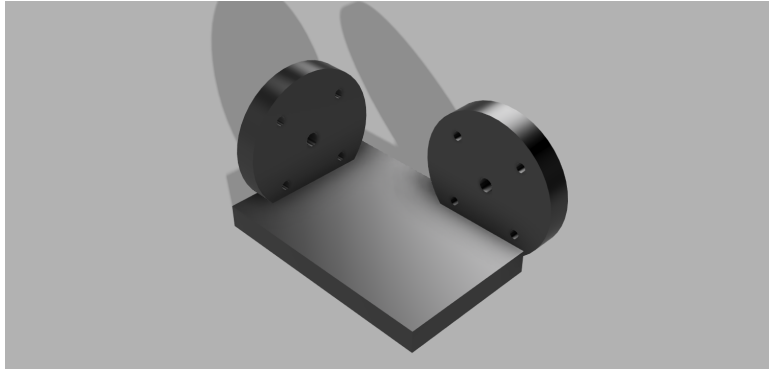
Como discorrido no item anterior, o componente braço irá realizar a movimentação do braço robótico no eixo y, para cima e para baixo, além de fazer a sustentação da peça “Conexão Braço-Punho”.

Para a modelagem do braço, utilizamos as seguintes medidas:



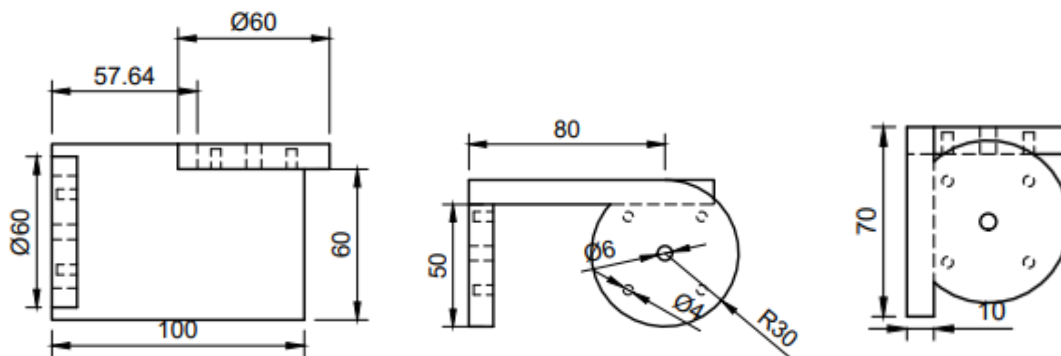
As imagens são correspondentes as vistas superior e lateral, respectivamente, do componente braço.

4.4. Conexão Braço-Punho



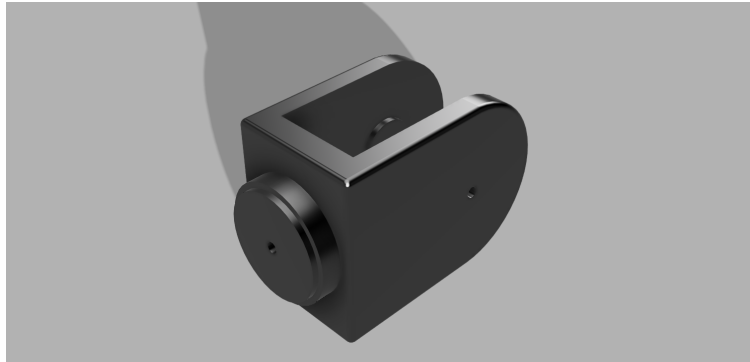
Esse componente, a conexão braço-punho é responsável pela conexão, como o próprio nome já indica, do componente “Braço” ao componente “punho”, faz a movimentação dessa peça (punho) no eixo Y, e sustenta o motor que é responsável por realizar a movimentação circular do componente “Punho”, contabilizando mais 2 graus de liberdade.

Para a modelagem desse componente, utilizamos as seguintes especificações de medidas:



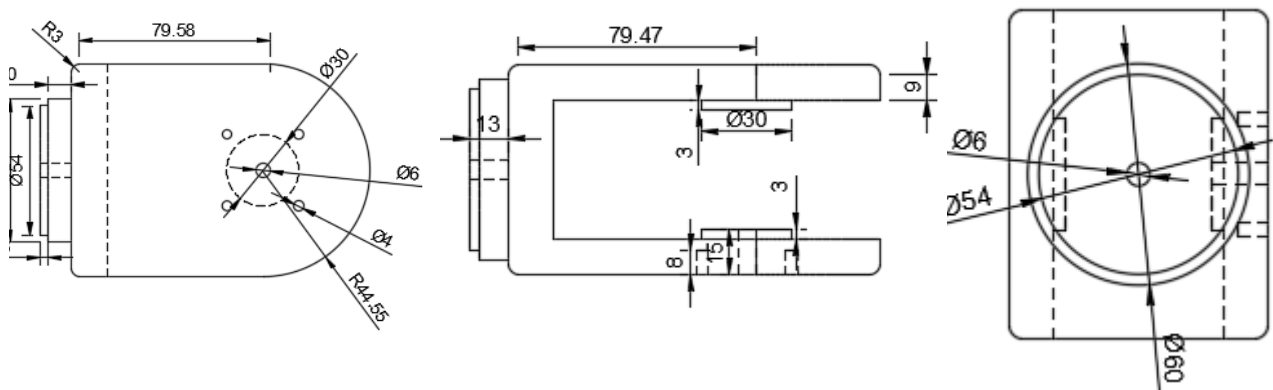
As imagens são correspondentes as vistas superior, lateral e frontal, respectivamente, do componente modelado.

4.5. Punho



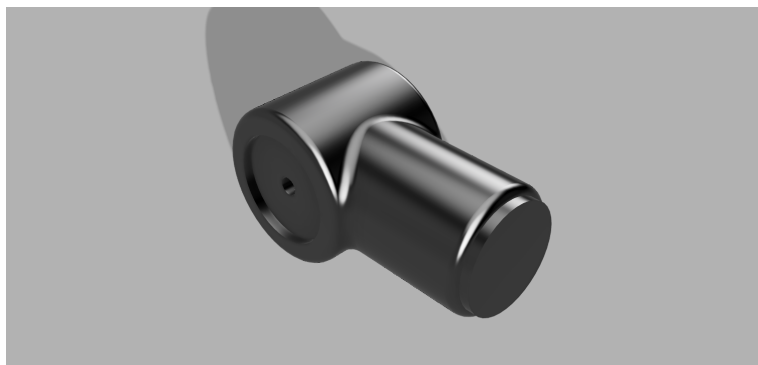
O componente punho é responsável pelo acoplamento do componente “Conexão Punho-Garra”, e como discorrido no tópico anterior, com o auxílio do motor, faz a movimentação no sentido circular do elemento final, a garra.

As medidas utilizadas para a modelagem deste componente estão descritas nas imagens a seguir:



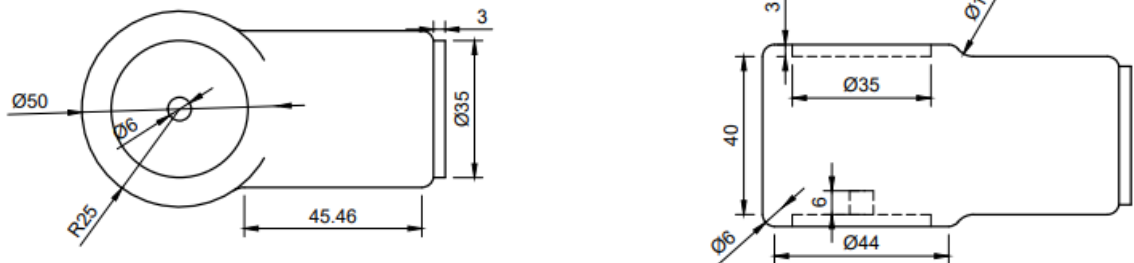
As imagens são correspondentes as vistas lateral, superior e traseira, respectivamente, do componente punho.

4.6. Conexão Punho-Garra



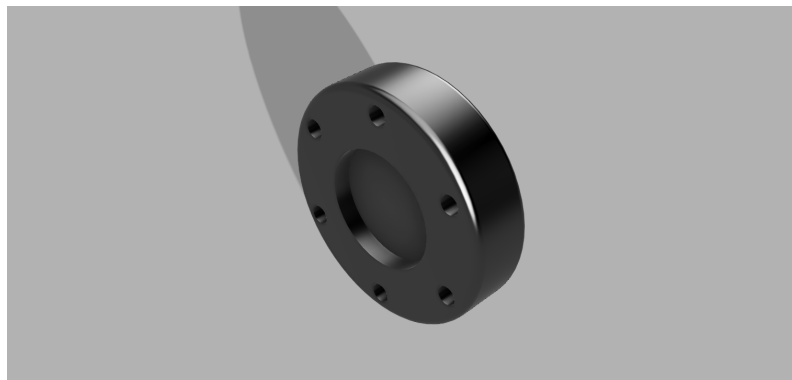
Juntamente com o componente “Punho” auxilia na movimentação da garra e faz a ligação entre o punho e a garra, acoplando à sua extremidade, os componentes que dão origem à garra.

Para a modelagem da conexão punho garra, utilizamos as seguintes medidas especificadas nas imagens:



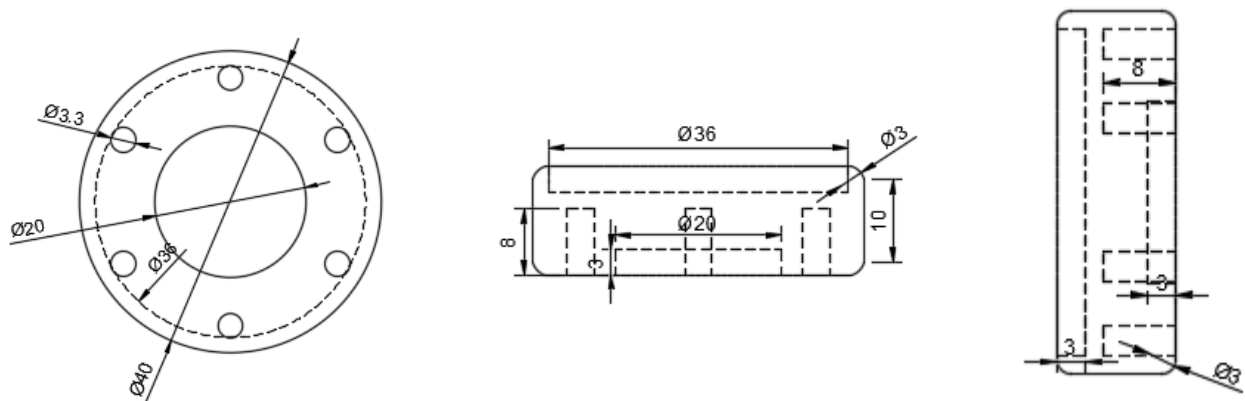
As imagens são correspondentes as vistas, laterais do componente modelado.

4.7. Rolimã



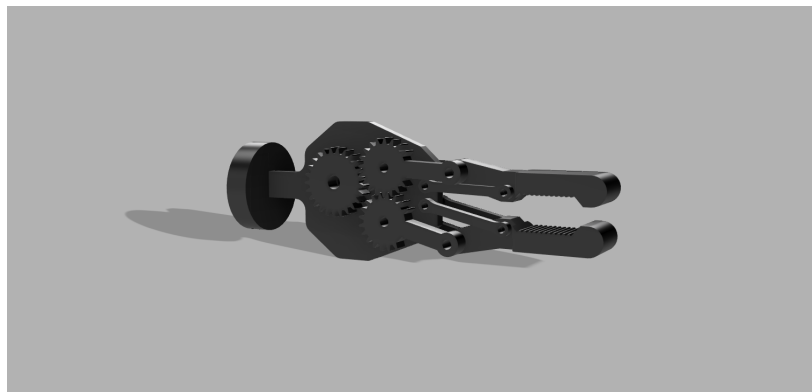
Essa peça serve para fazer a ligação entre a conexão punho-garra e a garra, auxiliando na movimentação dela e garantindo os graus de liberdade necessários para sua movimentação da maneira proposta.

Para a modelagem do Rolimã, utilizamos as seguintes medidas especificadas nas imagens abaixo:



As imagens correspondem as vistas superior e lateral, respectivamente, do rolimã modelado.

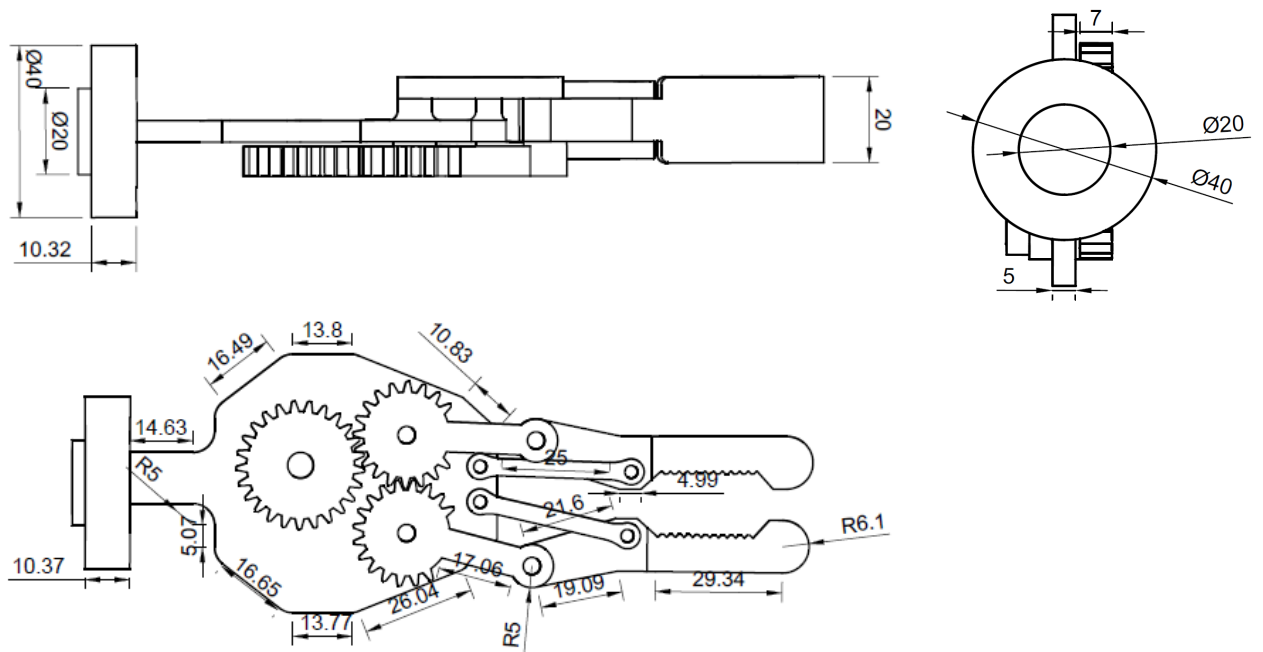
4.8. Garra



A garra foi modelada com o intuito de coletar frutas/legumes em uma esteira central. Nesse caso, coletando esses elementos (frutas/legumes) de um lado da esteira e passando para o outro, ou ainda, coletando da esteira e colocando em um recipiente para ser levado diretamente para venda ao consumidor final. A abertura e fechamento da garra, se dá por meio de engrenagens. Uma engrenagem é rotacionada pelo motor e o movimento é transmitido para as demais engrenagens acopladas, abrindo e fechando a pinça para a coleta dos elementos.

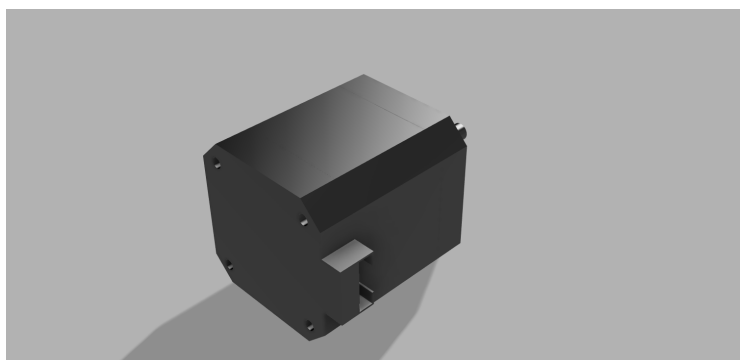
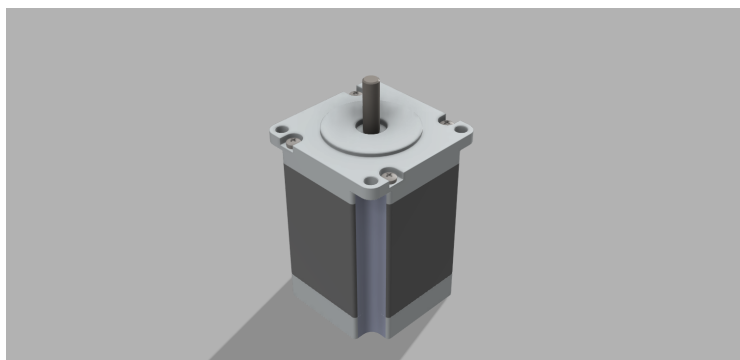
Na modelagem da garra, apresentamos algumas dificuldades na hora de construir as engrenagens e de ajustar a transmissão do movimento através delas para realizar o controle da pinça.

Para a modelagem da garra, utilizamos as seguintes medidas especificadas nas imagens abaixo:



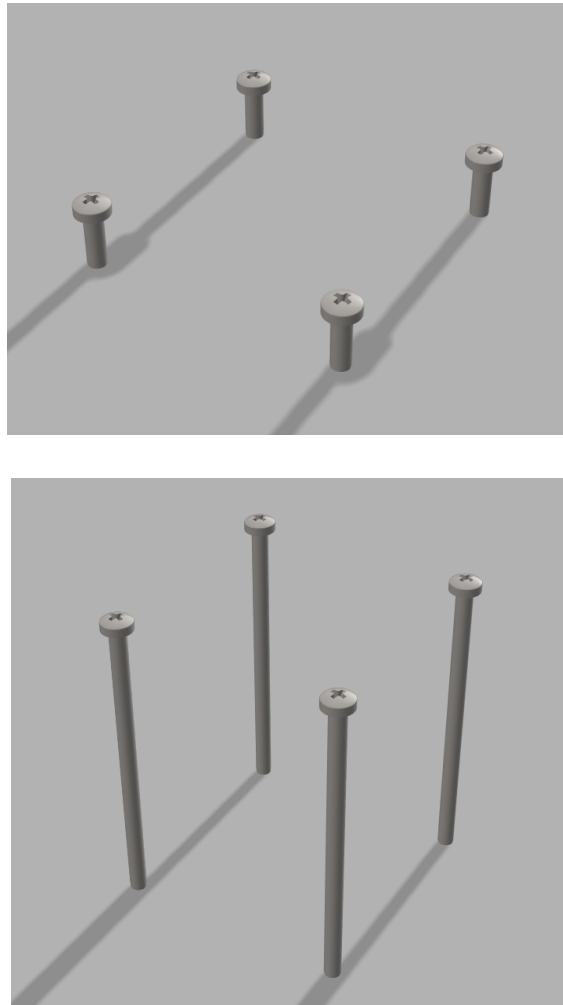
As imagens são correspondentes as vistas lateral, traseira e superior, respectivamente, do componente modelado.

4.9. Motor



O motor que utilizamos para dar a movimentação dos componentes foi o motor Nema 23 e Nema 17, respectivo as imagens acima. Baixamos o modelo do motor utilizando de uma biblioteca do software Grabcad. Ele nos auxilia na movimentação dos componentes: Cintura, Braço, Conexão Braço-Punho, Punho, Conexão Punho-Garra e Garra.

4.10. Parafusos



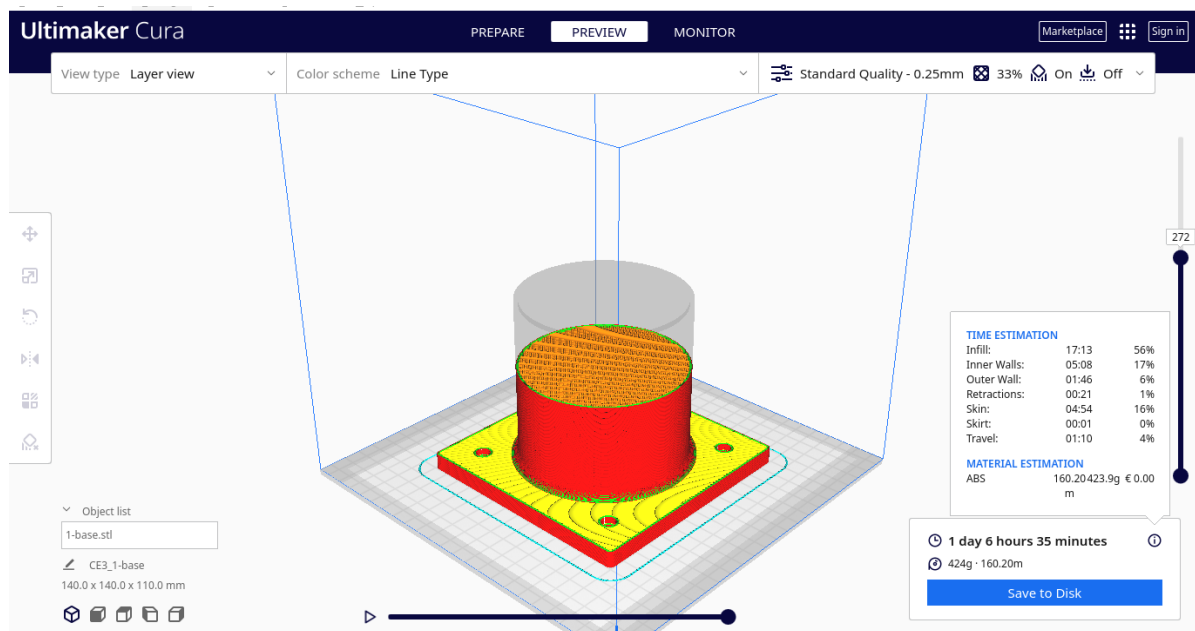
Os parafusos utilizados para fixar os motores foram os mostrados nas imagens acima, que são respectivamente os parafusos para o motor Nema 23 e Nema 17, eles já possuem seus respectivos parafusos quando importados, contudo, não adequaram-se ao nosso projeto, levando em consideração, o formato de suas pontas, por esse motivo, vimos a necessidade de realizar ajustes nas pontas, visando a utilidade em nosso projeto.

5. Fatiamento

Para o fatiamento e exportação dos arquivos necessários para impressão das peças em impressoras 3D de extensão .gcode, utilizamos o software Cura 3D Ultimaker, setando os respectivos valores para cada componente:

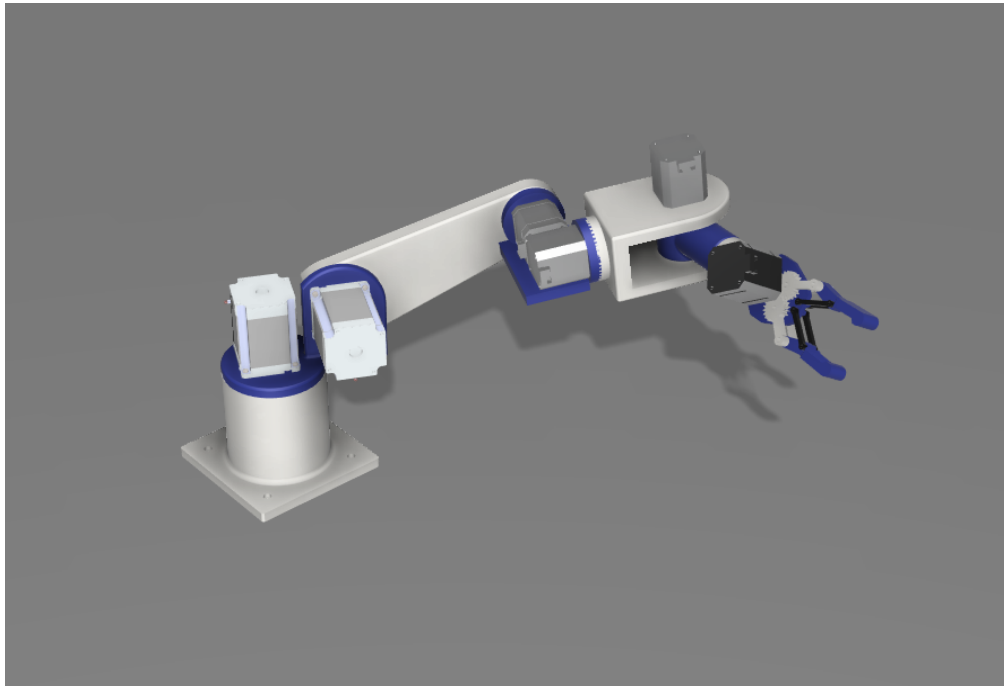
- Altura da camada: 0,25mm,
- Camada Base: 4 Unid.
- Camada Topo: 5 Unid.
- Perímetro: 4 Unid.
- Densidade de preenchimento: 33%
- Filamento
 - Tipo: ABS
 - Diâmetro: 1,75
 - Temperaturas do bico: 1º Camada 245 °C, demais 235 °C
 - Temperatura da mesa: 110 °C

Abaixo, temos um exemplo de peça em fatiamento no software Cura 3D Ultimaker:



6. Resultados

Durante o processo de modelagem do braço robótico, criamos cada componente no software Fusion 360, cujos resultados foram mostrados nas imagens correspondentes a cada componente nos tópicos 4.1 a 4.8 da seção anterior e esse é o resultado final do braço robótico para fins de uso em agricultura:



7. Conclusão

Tendo em vista a crescente necessidade de automações no âmbito da agricultura, construímos nesse projeto um modelo de braço robótico que tem como objetivo pegar frutas/legumes e transferi-los de um local para outro, por exemplo, transferir de uma esteira para um recipiente, a fim de comercializá-los. Com isso, além de criarmos o modelo, adquirimos mais conhecimentos acerca dos softwares Fusion 360 e suas funcionalidades, e do software Cura 3D Ultimaker, que utilizamos para gerar o fatiamento dos componentes. Entendemos como é feito esse processo de fatiamento, como também para ajustes e configurações necessários a fim de gerar os arquivos com extensão .gcode para impressão em impressoras 3D.

8. Links

Esse foi o site utilizado para buscarmos os dados necessários para a construção da introdução e definir o objetivo do projeto:

<https://www.imarcgroup.com/agricultural-robots-market>

Esse é o link do nosso repositório do nosso projeto no GitHub:

https://github.com/micasmarques/braco_robotico_com_garra_prototipagem